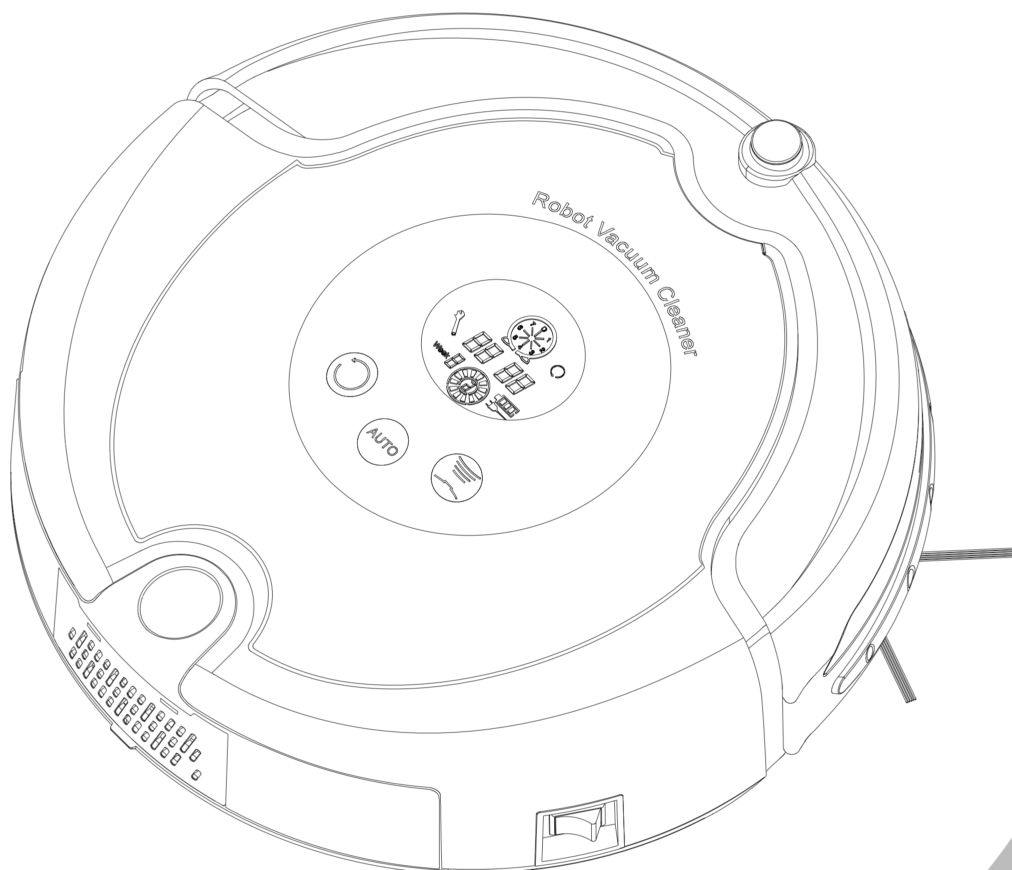
AMIBOT DOLPHIN

Manuel d'utilisation



Merci de l'achat de notre nouveau robot
Amibot Dolphin.
Veuillez lire bien attentivement
cette notice avant usage !

Sommaire

Précautions d'utilisations :

Avertissement

Excepté les techniciens désigné par la société, personne ne peut démonter ou modifier le produit au risque de mettre le feu, de provoquer un choc électrique ou encore de s'infliger des blessures .	Ne pas utiliser des accessoires différents de ceux fournis dans la boite d'origine afin d'éviter tout dommage, des chocs électriques ou encore un incendie provoqué par un court circuit.
Ne pas toucher le câble d'alimentation et la prise électrique avec une main mouillée pour éviter tout risque de choc électrique.	Ne pas plier ou mettre du poids sur le câble d'alimentation afin d'éviter tout dommage ou encore un incendie provoqué par un court circuit.
Ne pas placer ses vêtements ou aucune partie du corps (tête, doigt..) sous la brosse ou la roue du robot pour éviter toute blessure.	Ne pas mettre en contact avec des cigarettes, des allumettes ou d'autres objets de chaleur ou encore avec des matériels combustibles tel que les nettoyants à base d'essence.

Précautions

Ne pas oublier d'éteindre le robot lors de son transport ou de son stockage afin d'éviter d'endommager la batterie.	Bien insérer le câble d'alimentation du chargeur afin d'éviter des chocs électriques des courts circuits ou encore un incendie.
Vérifier si le chargeur et son socle sont bien connectés afin d'éviter un défaut de chargement ou un incendie.	Retirer tous les objets encombrants (lampes, miroirs, bouteilles, tissus) avant l'utilisation du robot pour éviter d'endommager ses objets ou de perturber le fonctionnement du robot.
L'utilisation du robot en présence des enfants doit-être réalisé avec prudence afin d'éviter qu'ils se blessent avec.	Ne pas s'asseoir ou se mettre debout sur le robot afin d'éviter d'endommager le robot ou de se blesser soi-même.
Ne pas mettre en contact le robot avec de l'eau ou autre liquide afin d'éviter de l'endommager.	Ne pas utiliser le robot sur des petites tables, chaises ou autre espace réduit, afin d'éviter d'endommager le robot
Ne pas utiliser le robot à l'extérieur afin d'éviter de l'endommager.	Ne pas utiliser le robot dans un lieu public où le robot pourrait être endommagé par une utilisation excessive.
Ne pas laisser de mobilier, de fils électriques ou autres objets d'une longueur de plus de 150mm sur le sol afin que la brosse ne s'emmêlent pas dedans.	
Le robot n'est pas adapté aux personnes handicapés (physiques ou mentales), enfants ou toute personne qui utilise le robot avant d'avoir lu attentivement le manuel d'utilisation.	

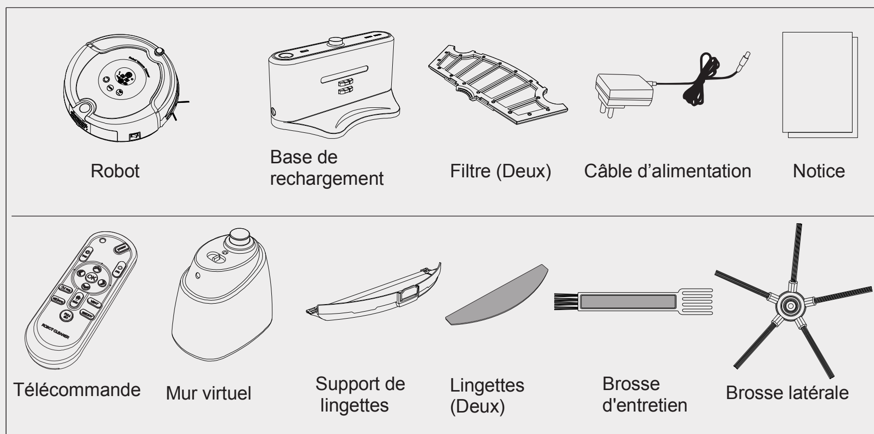
Applications :

Le produit ,qui est principalement utilisable, à la maison, chambres ou petits bureaux, est efficace pour un nettoyage sur tapis, carrelage, plancher sol dur...

Fonctions de base :

Ce robot aspirateur fonctionne avec une batterie rechargeable NIMH. Il est contrôlé par un système de puces intelligentes. Les fonctions incluses sont le déclenchement automatique pour aspirer la poussière et nettoyer le sol, une télécommande sans fil pour programmer l'heure du travail ainsi que la vitesse du robot.
De plus, le robot possède une liste d'erreur pour vous aider à identifier le problème en temps réel ainsi que plusieurs fonctions d'autoprotection. Enfin, il possède deux fonctions spécifiques qui sont : une interface vocale très évolué et deux brosses latérales (afin de couvrir une zone très large).

Contenu de la boîte :



Introduction :

Panneau de commandes principales :

Interface d'affichage	Commande Ecran LCD
	Menu Affichage 1. Programmation Heure, jour.. 2. Vitesse du robot (de ses roues) 3. Affichage du mode automatique 4. Affichage du mode spot 5. Week 8 Affichage semaine courante 6. Probleme d'utilisation rencontré 7. Affichage chargement 8. 88:8E Heure / Presentation du code erreur Touch key. 1. Retour à la base pour recharge 2. Bouton du mode spot 3. Bouton du mode automatique

Fonctionnement des commandes

Assurez-vous que la charge est complète (2-3h) (la batterie doit être chargée et déchargée 2-3 fois avant d'atteindre la meilleure performance). Enclenchez l'interrupteur, le robot va vous dire : Bonjour, je suis heureux de me mettre au travail

1 Week 8 Affiche la semaine actuelle, basée sur la date du jour
2 Affiche, en cas de mal-fonctionnement, les erreurs de 01 à 09
3 Indique l'état de la batterie, ses trois niveaux de puissance
4 Indique que la batterie est en charge / Si elle clignote, la batterie est presque vide

5 88:88 Affiche le temps de nettoyage, la programmation par jour.
6 Indique la vitesse du robot : Vitesse 1 : Rapide / Vitesse 2 : lente
7 Affiche que le robot nettoie en mode spot.
8 Affiche que le robot nettoie en mode automatique

Les fonctions suivantes sont uniquement choisis par la télécommande

1 Signifie le choix des jours de nettoyage (quelques jours ou tous les jours).
2 88:88 Affiche l'heure et la durée du nettoyage.
3 Affiche le contrôle de la rapidité des roues.
4 Week 8 Affiche la semaine actuelle, basée sur la date du jour.

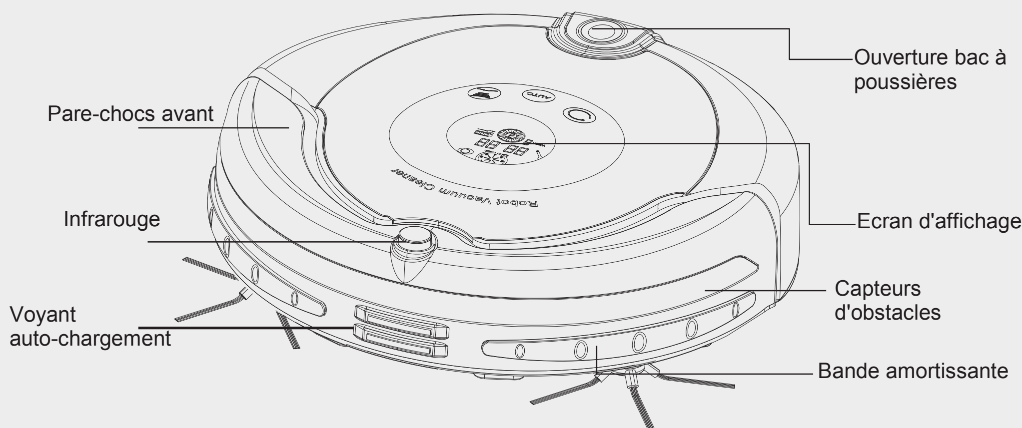
Fonctionnement des touches tactiles	Description
1, Touche de nettoyage automatique	a. Enlever tous les obstacles potentiels avant le nettoyage puis appuyer sur la touche automatique. Il nettoiera en spirale, de façon aléatoire, ou encore le long des murs. b. Vous pouvez choisir un mode de nettoyage lent ou rapide.. c. Le robot s'arrêtera automatiquement en cas de batterie faible et cherchera automatiquement sa base pour se recharger. d. Le robot s'arrêtera de nettoyer en cas de pression d'une touche pendant son action.
2, Touche de nettoyage « spot »	a. Appuyer sur la touche nettoyage en mode spot. Le robot va passer sur une zone d'1m2 et évoluer en spirale. b. Choisissez entre le mode de nettoyage rapide pendant deux minutes et le mode lent pendant quatre minutes. Et il s'arrêtera automatiquement après le nettoyage. c. Le robot s'arrêtera de fonctionner si une touche est activé pendant le nettoyage.
3. Touche de retour à la base pour recharger	a. Activer le bouton d'alimentation. L'écran s'allume. b. Quand le robot est en mode de nettoyage ou en mode d'attente, si vous appuyez sur le bouton de recharge, il annoncera « j'ai besoin de me recharger» et commencera la recherche de sa base. c. Pendant la recherche de sa base de chargement, si vous appuyez à nouveau sur le bouton, le robot s'arrêtera de chercher sa base.



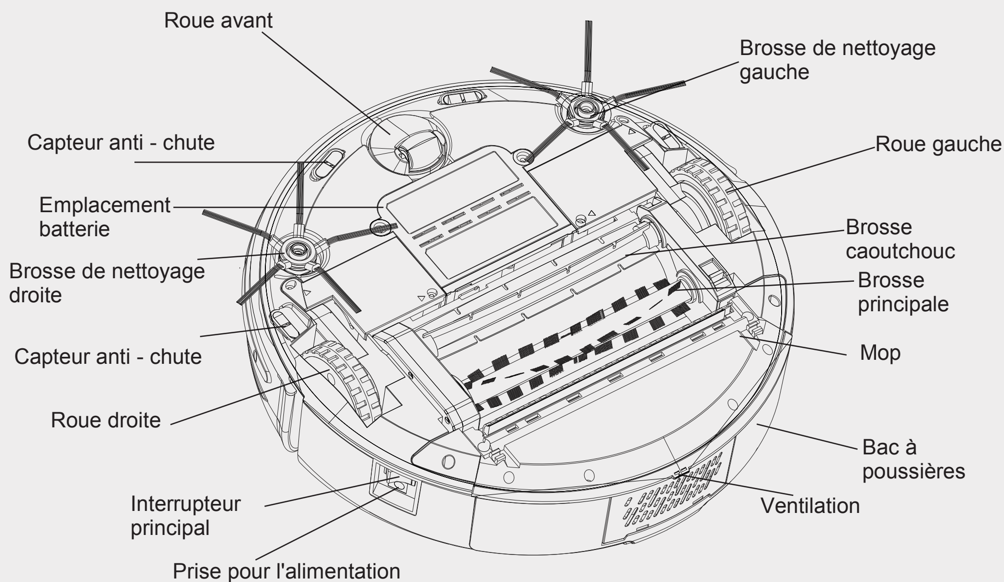
Les touches du corps principal sont de types tactiles électroniques Il suffit de les toucher légèrement avec le doigt pour les utiliser. Après utilisation, vous devez nettoyer les touches et l'espace entre elles pour éliminer l'eau ou les taches d'huiles afin d'éviter tout risque de dysfonctionnement.

Description

• Vu du dessus



• Vu du dessous



Installation de la base et chargement du robot :

• Recharge automatique

1. Installer solidement la base de recharge sur le sol et contre un mur vertical (avec les fixations de la base de recharge).
2. Enlever tout obstacle à 3m de la zone et à 50 cm à gauche et à droite de la base (Voir schéma 1).

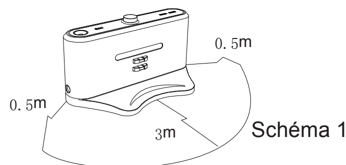


Schéma 1

3. Le robot ne peux pas regagner sa base pour recharger si le capteur infrarouge est recouvert.
4. Branchez la borne de sortie de la base avec une prise électrique (voir schéma 2).

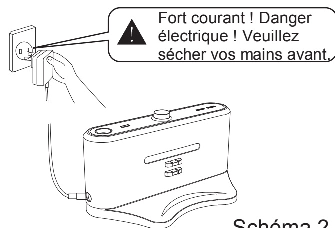


Schéma 2



Veuillez positionnez le cordon d'alimentation le long d'un mur pour eviter que les roues ou les brosses provoquent un dysfonctionnement.

• Chargement manuel

1. Vous pouvez utiliser l'alimentation de la base de recharge directement sur le robot.

2 . Branchez l'adaptateur de la base de rechargement directement sur le robot pour charger (voir schéma 3)

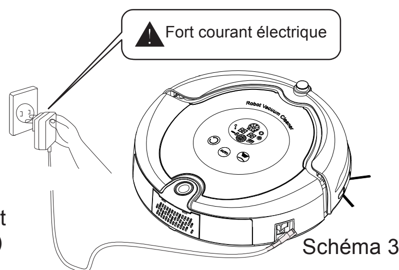


Schéma 3

3. Avant le chargement, connectez l'adaptateur avec la base de chargement pour que le robot la reconnaisse en tant que tel. (Voir schéma 4)

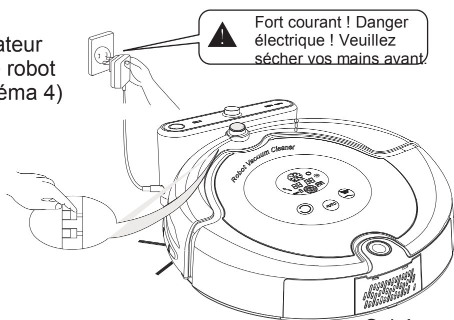


Schéma 4

4. Appuyez sur Recharge sur la télécommande si vous voulez chargez l'appareil, le robot se mettra alors immédiatement à la recherche de sa base pour se recharger automatiquement.

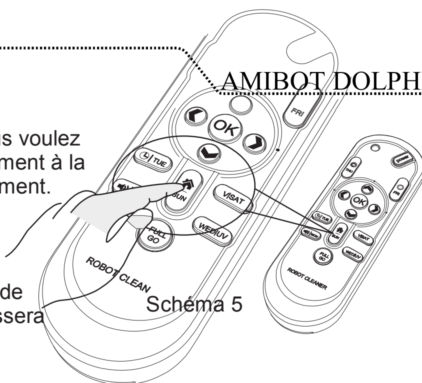


Schéma 5

5. Si vous appuyez sur une touche sur le panneau principal, sur recharge ou éteindre sur la télécommande quand le robot est en train de chercher sa base, il cessera alors immédiatement sa recherche.

6. Si la batterie est épuisée, l'icône de chargement clignote. Quand en charge, il cesse de clignoter c'est que la batterie est rechargée (voir figure 6 et 7)

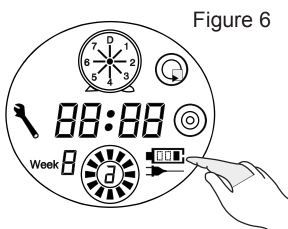


Figure 6

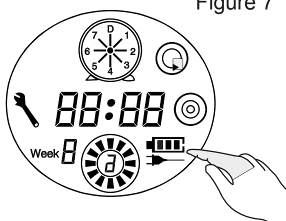
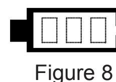


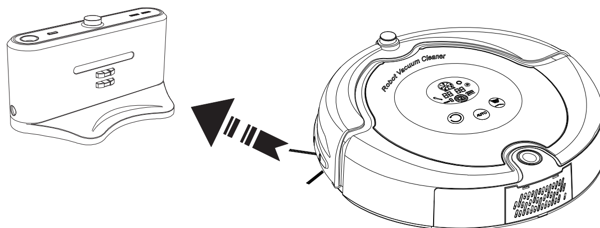
Figure 7


Figure 8

7. Allumez le robot : Trois barres signifient qu'il est totalement rechargé, chaque barre en moins représente une diminution de l'alimentation. Quand les barres sont à zéro, il doit être rechargé.

Chargement automatique

Le robot cherchera automatiquement sa base pour se recharger dans le cas où sa batterie se déchargerait pendant le nettoyage.





Le robot peut échouer pour trouver sa base en raison d'un trop grand nombre d'obstacles, d'une batterie déchargé, ou de conditions complexes. Il est donc important de placer la base de recharge dans un endroit vaste et dégagé.

Lorsque le robot a finit son nettoyage, la température de la batterie est plus élevée le temps de charge sera alors plus long.

Montage,démontage et nettoyage du bac à poussières

●

1 . Enlever le bac à poussières en appuyant sur le bouton (voir schéma 9 et 10)

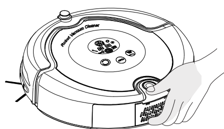


Schéma 9

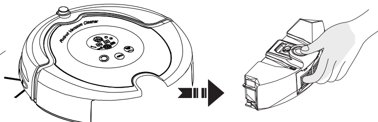


Schéma 10

2 . Appuyez sur le bouton du dessus, le ventilateur s'enlèvera automatiquement (voir figure 11)

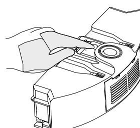


Schéma 11

3 . Retournez le ventilateur, appuyez sur les deux attaches pour ouvrir le couvercle. (voir schéma 12 et 13)

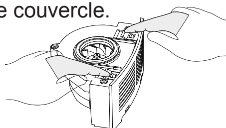


Schéma 12

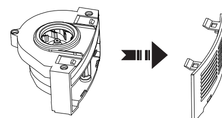


Schéma 13

4 . Ouvrez le support et le filtre apparaîtra (Voir schéma 14)

5 . Pour changer de filtre, appuyer sur le support en forme de demi-cercle. Pressez l'attache pour libérez le filtre, puis mettez en un nouveau. (Voir schéma 14 et 15)

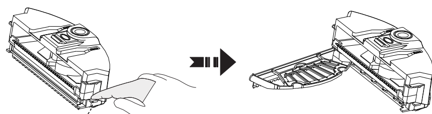


Schéma 14

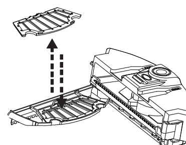


Schéma 15

6 . Retournez le bac à poussières

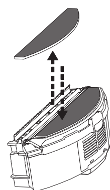
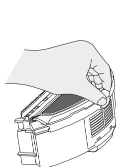
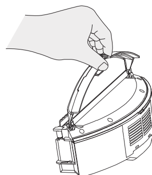


Schéma 16









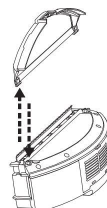


Schéma 17



Ne pas utiliser le mop sur des tapis ou sur un sol inégal.

- Nettoyage du bac à poussière

1.Tout d'abord, videz le bac. Puis nettoyez le avec la brosse à poussière (Voir schéma 18).

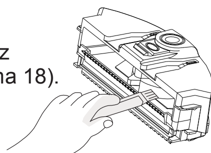


Schéma 18

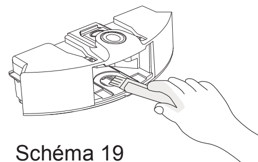


Schéma 19

2. Retirer le ventilateur, nettoyer l'entrée d'air et la sortie d'air avec la brosse à poussière (voir schéma 19 et 20)

3. Ne jamais laver le ventilateur à l'eau!



Schéma 20

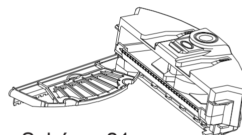


Schéma 21

4. Retirer le ventilateur, enlever le filtre et nettoyer à l'eau le bac à poussières (voir schéma 21)

5. Nettoyez le filtre avec un sèche cheveux ou avec la brosse à poussières (Voir figure 22 et 23)

6. Après le nettoyage, il vous faut remontez précisément l'ensemble de la même manière qu'avant le démontage.

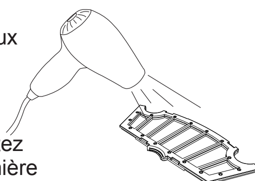


Schéma 22

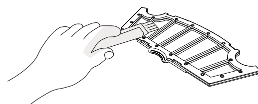


Schéma 23



Montage et démontage de la brosse principale et de la brosse caoutchouc.

- Montage et démontage de la brosse principale et de la brosse caoutchouc.

1. Enclenchez le bouton de la barre de verrouillage et soulever le couvercle avec le pouce droit puis soulevez la tige de la brosse de nettoyage par le milieu de votre main gauche (Schéma 24 et 25)
2. Sortez la brosse principale et la brosse caoutchouc. (Voir schéma 26)
3. Insérez la brosse principale et la brosse caoutchouc dans leurs emplacements avant de refermer le couvercle comme avant le démontage.

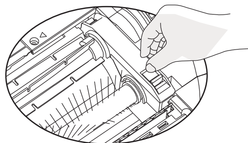


Schéma 24

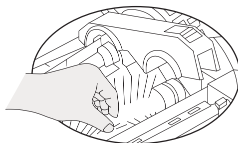


Schéma 25

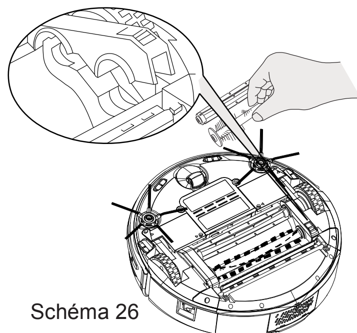


Schéma 26

Montage et démontage des brosses latérales

1.Dévissez la vis de l'arbre principale pour changer la brosse latérale.

2. Maintenez la brosse latérale contre l'arbre principale et remettez la vis (voir schéma 27).

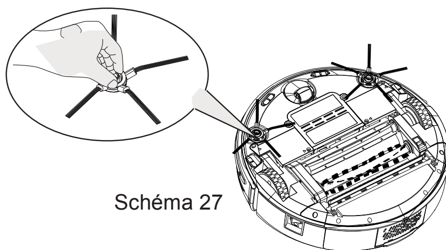
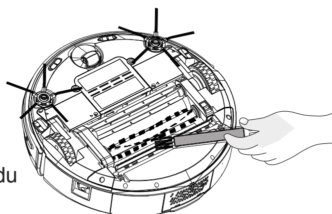


Schéma 27

- Nettoyage de la brosse principale et de la brosse caoutchouc :

1. Enlever régulièrement les cheveux et les grosses particules de poussières présentes sur les brosses. pour améliorer l'efficacité du nettoyage.

   Enlever la poussière à l'intérieur des supports. Nettoyer la brosse directement en enlevant la poussière et les petits déchets soit directement à la main soit délicatement avec des ciseaux.



2. Le nettoyage de la brosse principale et de la brosse caoutchouc peut-être fait au même moment du démontage et remontage.

Montage et démontage des roues gauches et droites et de la roue avant.

- Montage et démontage des roues gauches et droites

1 . Dévissez la vis de la roue droite ou gauche avec le tournevis.

2. Sortez la roue droite ou gauche et nettoyez les avec la brosse (voir schéma 29) Ne pas les lavez avec de l'eau!

3. Placez la roue droite ou gauche dans sa position d'origine et resserrez les vis avec le tournevis.

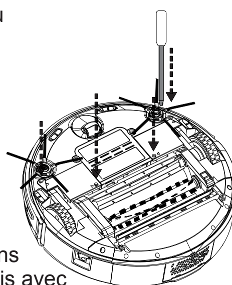


Schéma 28

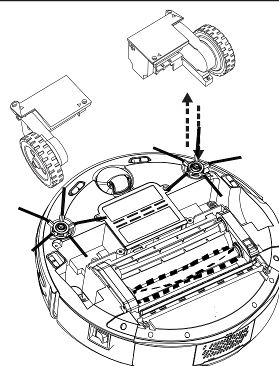


Schéma 29

Montage et démontage de la roue avant :

1. Sortez la roue avant avec vos doigts et les outils puis nettoyez – la (Voir Schéma 30).
2. Insérer la roue avant dans sa position initiale.

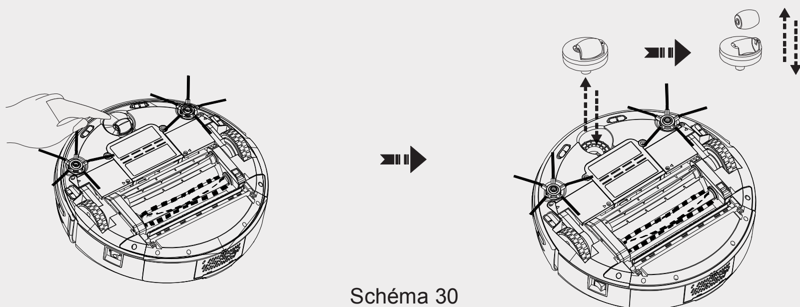
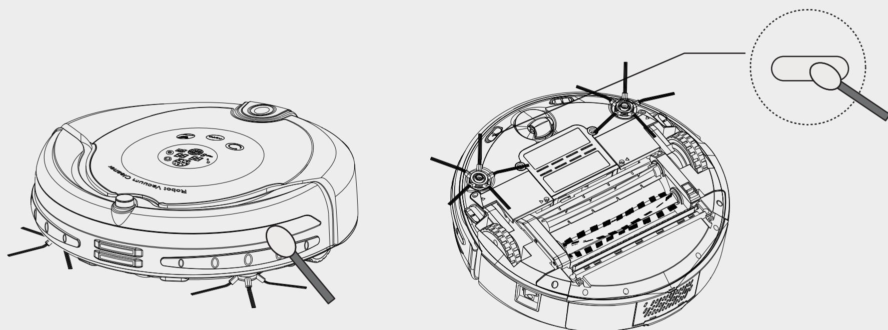


Schéma 30

Nettoyage des capteurs infrarouges :

1. Nettoyer les capteurs infrarouges avec des cotons de tiges ou un chiffon doux.
2. Le capteur de détection d'obstacle est à l'avant du robot alors que les capteurs infrarouges et de vide sont en dessous du robot.
3.Veuillez garder les capteurs propres pour un meilleur fonctionnement des robots.





Remplacement des différentes batteries :

• Remplacement de la batterie des robots

1. Desserrez la vis avec le tournevis, enlevez le couvercle puis retirez la batterie (Voir schéma 31 et 32)

2. Veuillez bien placer les électrodes positives et négatives pour éviter tout dommage dû à un mauvais placement de la batterie.

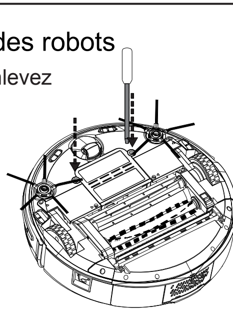


Schéma 31

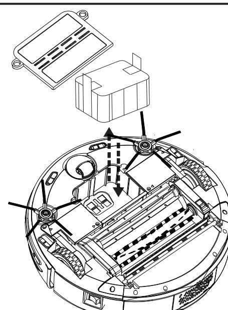


Schéma 32

• Remplacement des piles du Mur Virtuel

1. Tourner le bouton pivot comme sur le schéma 33 et le couvercle s'ouvre.
2. Veuillez mettre les piles (non incluses) en respectant la polarité (voir schéma 34).
3. Veuillez respecter le bon emplacement des piles (Schéma 35).
4. Veuillez changez les piles si elles n'ont pas étés utilisées depuis longtemps.

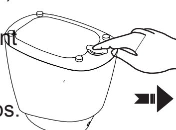


Schéma 33

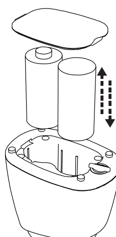


Schéma 34

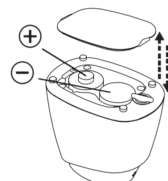


Schéma 35

• Remplacement des piles de la télécommande

1. Veuillez ouvrir le couvercle puis remplacez les piles (Voir schéma 36)
2. Veuillez mettre les piles (non incluses) en respectant leur polarité (Voir schéma 37)
3. Veuillez changez les piles si elles n'ont pas étés utilisés depuis longtemps.

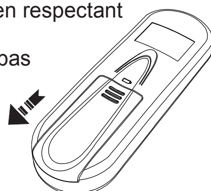


Schéma 36

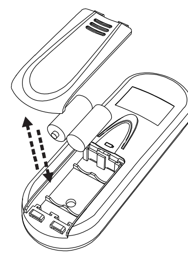


Schéma 37

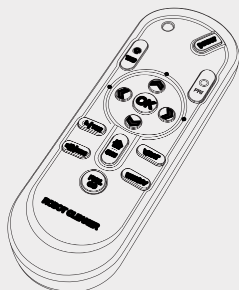


1. N'oubliez de pas retirer les piles avant de jeter le robot.
2. N'oubliez pas de mettre en position off les interrupteurs du robot et du mur virtuel avant d'enlever la batterie.
3. Veuillez ne pas exposer la batterie à une température supérieure à 45 degrés ou à un environnement humide.
4. Veuillez ne pas exposer la batterie à une pression extérieure ou encore à une trop grande chute.
5. La batterie doit être recyclé avec des mesures précises. Veuillez ne pas la jeter librement ou encore dans un feu afin d'éviter tout risque d'explosion.

Télécommande

Liste des commandes

Apparence Générale	Description de chaque touches



1. Nettoyage automatique / Jeudi
2. Nettoyage en mode spot / Vendredi
3. Réglage de l'horloge / Mardi
4. Programmation Jours et Heures
5. Lampe UV / Vendredi
(Ce modèle ne possède pas de lampe UV)
6. Recharge automatique / Dimanche
7. Sélection de vitesse
8. Alimentation
9. Le robot fonctionnera automatiquement une fois que la batterie se sera remplie.
10. OK Validez la sélection
11. Commande manuelle Haut
12. Commande manuelle Bas
13. Commande manuelle Gauche
14. Commande manuelle Droite

14 touches au total

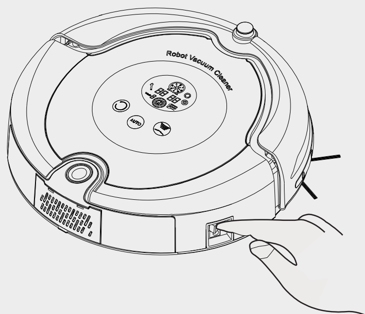
Utilisation de votre télécommande

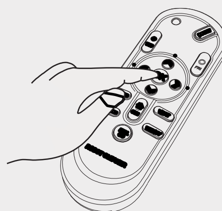
● Les étapes suivantes sont vraiment importantes pour éviter tout dommage éventuel.

1 .Vous devez vérifier lors de la première utilisation ou après réparation que la télécommande est bien synchronisée au robot.

2. Vérifiez que le robot soit assez chargé et allumez-le. Ôtez les piles de la télécommande. Maintenez appuyée la touche OK de la télécommande et remettre les piles.
La synchronisation est alors terminée.

3 .Si vous n'entendez pas les deux bips pendant la synchronisation, il vous suffit de recommencer le processus.





Liste des fonctions	Utilisation des fonctions
Nettoyage automatique 	Appuyez sur la touche, le robot va nettoyer en nettoyage automatique, appuyez à nouveau sur la touche et le robot s’arrêtera.
Nettoyage en mode spot 	Appuyez sur la touche, le robot va nettoyer en mode spot, appuyez à nouveau sur la touche et le robot s’arrêtera.
Réglage de l'heure et des semaines 	1. Allumez le robot. 2. Appuyez I TUE sur la télécommande, l'icône Week 8 sur l’écran LCD va se mettre à clignoter. 3. Appuyez sur les boutons sur la télécommande pour choisir la semaine 4. Appuyez sur sur la télécommande, l’icône 88: sur l'écran LCD va se mettre à clignoter 5. Appuyez sur vous pouvez réglez les heures. 6. Appuyez sur sur la télécommande, l'icône :88 sur l'écran LCD va se mettre à clignoter 7. Appuyez sur vous pouvez réglez les minutes. 8. Après avoir fini le réglage des semaines et de l'heure, appuyez sur OK pour sauvegarder et quitter le mode réglage.
Réglage de la programmation 	1. Allumez le Robot. 2. Appuyez sur le bouton de programmation de nettoyage, l'icone va alors se mettre à clignoter sur l'écran LCD. 3. Appuyez sur le bouton semaine / certaines semaines ou toutes les semaines selon si vous voulez programmer un jour, certains jours ou tous les jours de la semaine, les dates choisis se mettront en suite à clignoter sur 1 signifie dimanche, 2 signifie lundi....., jusqu'à 7 signifie samedi 4. Appuyez sur FULL GO, l'icône sur l'écran LCD va se mettre à clignoter, le robot commencera alors à nettoyer automatiquement quand la batterie sera chargée. 5. Si vous souhaitez annuler un réglage sur un jour ou plusieurs jours, il vous appuyer sur le bouton semaine (lundi, mardi) à nouveau. 6. Après avoir programmé les jours de nettoyage pour chaque semaine, vous pouvez commencer la programmation de l'heure de nettoyage. Réglage des heures: 1. Appuyez sur pour entrer dans le réglage heure de nettoyage, l'icône 88:88 sur l'écran LCD va se mettre à clignoter. 2. Appuyez sur ou pour choisir l'heure de nettoyage où vous souhaitez que le robot fonctionne avec l'icône 88: 3. Appuyez sur pour entrer les minutes en réglant l'icone :88 qui clignotera. 4. Appuyez sur ou pour régler les minutes de nettoyage avec l’icône :88 5. Après avoir fini le réglage de des semaines et des heures, appuyez sur OK , pour sauvegarder et quitter. Quand le robot est relié à sa base de recharge. A l'heure fixée, il va automatiquement commencé le nettoyage (si la batterie est pleine), quand le nettoyage est finie ou que la batterie est vide, le robot retournera à sa base. Remarque : Si vous programmez un nettoyage et ma fonction Full Go en même temps, le robot fonctionnera avec le mode programmé en premier.
Sélection de la vitesse	Appuyez sur VISAT longuement, vous pouvez choisir une vitesse rapide ou lente. La vitesse sera automatiquement gardé en mémoire (Rapide 2 / Lent 1)

Liste des fonctions	Utilisation des fonctions
Éteindre / Annuler / Arrêter 	1.Actionnez l'interrupteur d'alimentation du robot. Le bouton permet aussi bien d'allumer que d'éteindre le robot. 2. Vous pouvez arrêter le mode de fonctionnement en cours en appuyant sur ce bouton. 3. Vous pouvez, en appuyant sur cette touche effacer et revenir au réglage d'origine si le réglage vous convient pas ou si vous souhaitez arrêtez la programmation.
Touche OK 	Vous devez appuyez sur OK pour validez tout réglage choisi.
Touche Lampe UV UV	Vous pouvez allumer ou éteindre la lampe UV en appuyant sur la touche UV quand le robot est en veille ou en fonctionnement. Le réglage sera automatiquement mémorisé. (Ce modèle n'a pas de lampe UV)
Touche de recharge automatique 	Pendant que le robot est en veille ou en en train de fonctionner, il recherchera la base de recharge si vous appuyez sur la touche
 Touche Avancer	Appuyez sur le robot nettoiera alors en avançant. Appuyez sur il s'arrêtera. Le robot s'arrêtera aussi automatiquement en cas d'obstacle.
 Touche reculer	Appuyez sur longuement, le robot nettoiera alors en reculant et s'arrêtera une fois le bouton relâché
 Touche tourner à gauche	Appuyez sur jusqu'à que le robot tourne à gauche et prenne la direction que vous désirez. Il s'arrêtera automatiquement en cas d'obstacle.
 Touche tourner à droite	Appuyez sur jusqu'à que le robot tourne à droite et prenne la direction que vous désirez. Il s'arrêtera automatiquement en cas d'obstacle.



1. Vous pouvez utiliser la télécommande jusqu'à 10m (portée du signal). Après cette distance, vous risquez de perdre le contrôle du robot.

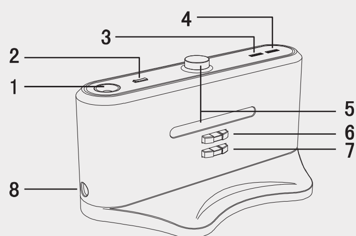
2. Le robot peut échouer dans la recherche de sa base à cause d'un obstacle, en raison de conditions difficiles ou à cause du déchargement de la batterie.



Base de chargement et rechargement automatique



Panneau de commande de la base de chargement

Affichage général	Liste des fonctionnalités
	1. Lumière LED d'ambiance (Un parfum peut être placé pour diffuser son odeur) 2. Interrupteur de la lumière d'ambiance 3. Indicateur de mise sous tension 4. Indicateur de chargement du robot 5. Transmetteur du signal infrarouge 6. Électrode de chargement du robot (positif) 7. Électrode de chargement du robot (négatif) 8. Entrée d'alimentation



Utilisation de la base de chargement

N°	Affichage	Fonctionnement
1	Lumière LED d'ambiance	Allumez la lumière d'ambiance pour mettre en place une atmosphère puis placer dans au centre un peu de parfum qui diffusera son parfum une fois sous tension.
2	Interrupteur Lumière d'ambiance	Pressez sur l'interrupteur pour l'allumer ou pour l'éteindre .
3	Indicateur de mise sous tension	L'indicateur de mise sous tension de la base de recharge s'allume quand la base est connectée et s'éteint lors de la déconnexion.
4	Indicateur de chargement du robot	L'indicateur clignote quand le robot est connecté à la base de recharge.
5	Transmetteur du signal infrarouge	Le signal infrarouge est le seul moyen pour le robot de revenir jusqu'à sa base. Il doit donc être propre et sans obstacle devant lui pour fonctionner correctement.
6—7	Électrode positive et négative de chargement du robot	Les électrodes s'activent une fois que le robot est connecté. Pour bien les utiliser, il doit donc être propre et sans obstacle devant lui pour fonctionner correctement.
8	Entrée d'alimentation	L'alimentation DC Socket, le chargeur, utilisé pour connecter la sortie DC24V de l'adaptateur, est la station de chargement de Transit entre l'aspirateur et l'adaptateur. Le chargeur doit être placé devant le mur et le câble de l'adaptateur doit être loin de la recharge car le robot pourrait venir s'emmêler dedans au cours du nettoyage.



Certains parfums peut causer des dommages sur les surfaces plastiques. Assurez vous lors de l'achat que leur utilisation n'est pas nocive.

Mur virtuel

- Affichage et liste des commandes du mur virtuel

Affichage	Fonctionnement
1, a, b, c, d, 2, 3, 4	1 Interrupteur a Marche arrêt b Bas c Moyen d Élevé

- Fonctions de base du mur virtuel

Le mur virtuel est un accessoire du robot qui permet de lui bloquer l’accès à certaines zones en envoyant un signal infra-rouge et ainsi délimiter l'espace souhaité.

- Méthode d'utilisation et fonctionnalités du mur virtuel :

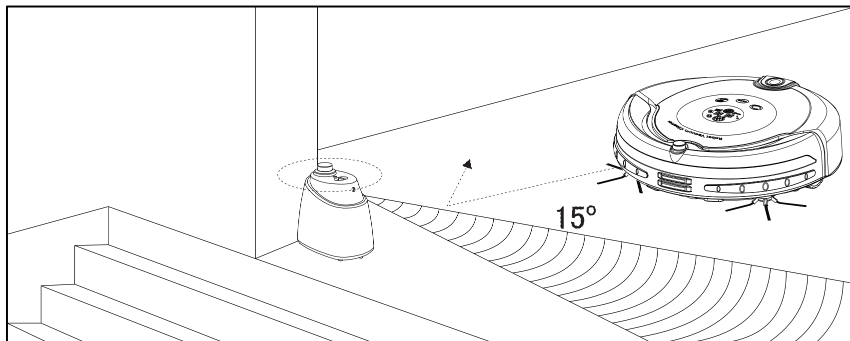
No	Nom		Fonctionnement
1		Interrupteur	Vous pouvez activer les fonctions en faisant glisser successivement les fonctions Marche arrêt, bas, moyen et élevé.
	a	Marche Arrêt	Faites glisser l'interrupteur pour mettre sous ou hors tension..
	b	Bas	Faites glisser l'interrupteur au niveau bas. Vous pouvez choisir votre zone jusqu'à 3 m.
	c	Moyen	Faites glisser l'interrupteur au niveau intermédiaire. Vous pouvez choisir votre zone jusqu'à 5m.
	d	Élevé	Faites glisser l'interrupteur au niveau élevé Vous pouvez choisir votre zone jusqu'à 5m.
2	Rayon infrarouge		Faites glisser l'interrupteur, puis ajustez la distance et la direction du mur virtuel.
3	Zone d'isolation		Le signal infra rouge empêche le robot de l'approcher à plus de 50-100 cm du mur virtuel afin d’éviter tout dommage.
4	Indicateur de mise sous tension		L'indicateur se mettra à clignoter toutes les 8 secondes jusqu'à que la batterie soit basse. Puis faites glisser l'interrupteur dans les trois positions et le robot fonctionnera normalement.



1. Ouvrez le couvercle de la batterie avant utilisation. Placez 2 Batteries « D » (non incluses) correctement dans leur emplacement. Vérifiez bien la polarité au risque que le mur virtuel ne fonctionne pas correctement.
2. La consommation de la batterie est liée à la distance choisie et à la durée d'utilisation. Veuillez choisir une transmission appropriée et réduite le temps d'utilisation pour économiser la batterie, en éteignant par exemple le mur lorsqu'il est inutilisé.
3. Une différence sera notable entre le signal infrarouge émis par le mur virtuel et la réception du robot. Elle est causée par l'influence de l'environnement mais aussi par les différents mouvements du robot lors de son utilisation. Les différence évolueront en fonction de ce-dit environnement et des différents niveaux des batteries du robot et du mur virtuel.

- Méthode d'installation du mur virtuel

1. Le mur virtuel est généralement placé à l'entrée d'un étage ou d'une pièce
2. Vous pouvez placer le mur virtuel à la position la plus adéquate pour empêcher le robot d'aller à un certain endroit.
3. Enlever les obstacles de la zone que vous voulez bloquer afin de dégager l'espace du mur virtuel et qu'il puisse donc bien fonctionner.





1. Le mur virtuel doit être placé au même niveau du sol que le robot lorsqu'il est en marche.
2. Vous pouvez vérifiez vous-même si le robot passe le mur virtuel lorsque vous l'utilisez pour la première fois.
3. La distance entre le mur virtuel et la base de recharge doit être au moins de 3m pour éviter toute interférence.
4. Votre base de rechargement ne doit pas être installée dans le rayon ou en face de votre mur virtuel.



Liste d'erreur :

• Le robot ne fonctionne pas ou ne nettoie pas

1. Vérifier si vous avez bien allumez le robot
2.Vérifiez la propreté du bac à poussières, du filtre et de son support et si les brosses latérales fonctionnent.
3. Vérifiez si la température de la batterie est bonne.

• La télécommande ne fonctionne pas

1. Vérifier l'état des piles de la télécommande.
2. Vérifier l'état de la batterie du robot.
3. Vérifier la bonne liaison entre la télécommande et le robot.
4. Vérifier que la télécommande est à portée de transmission du robot.

• Le robot ne charge pas automatiquement

1. Vérifiez que l'alimentation est bien connecté au chargeur et que son voyant LED est bien allumé.
2 .Vérifiez si le niveau de la batterie est trop bas, il faut alors charger directement le robot avec l'alimentation
3. Vérifier qu'il n'y a pas d'obstacle devant la base de rechargement.
4 .Utiliser la télécommande pour faire rentrer le robot à sa base de recharge.

• Bruits pendant le nettoyage

1. Nettoyer le bac à poussières et le filtre.
2. Vérifier si la brosse principales et les latérales ne sont pas trop sales.
3. Si le bruit persiste, vous pouvez envoyez le robot au service après-vente qui appliquera du lubrifiant.

• Le robot s'arrête soudainement et sonne par intermittence

1 Vérifiez si la programmation de nettoyage est terminée.
2. Vérifiez si des codes d'erreurs s'affiche sur l'écran et reportez vous à la page suivante.

• Le robot s'arrête soudainement et sonne par intermittence

1. Éviter d'utiliser le robot au soleil ou sur un sol de couleur noire.
2. Vérifiez votre pare chocs avant.

• Le robot tombe des escaliers

Bien nettoyez les détecteurs de vides situés en dessous du robot.

• Le robot ne se charge pas automatiquement après une longue non utilisation

Utilisez l'adaptateur pour une première charge pleine.

• Le robot ne fonctionne plus mais aucun code erreur ne s'affiche

Ne démontez pas par vous même le robot et contactez le service après-vente.

Dysfonctionnement possible lors de l'utilisation

Code Erreur	Signification	Solution
Er01	Bourrage sur le coté droit qui rend l'aspiration impossible	Vérifiez la brosse latérale droite et enlever cheveux et déchets
Er02	Bourrage principale qui rend l'aspiration impossible	Vérifiez la brosse principale et enlever cheveux et déchets
Er03	Bourrage sur le coté gauche qui rend l'aspiration impossible	Vérifiez la brosse latérale gauche et enlever cheveux et déchets
Er04	Mauvais roulement de la roue gauche	Vérifier la roue gauche
Er05	Mauvais roulement de la roue droite	Vérifier la roue droite
Er07	Le fonctionnement du moteur est difficile	Vérifier que les roues fonctionnent bien
Er09	Le bac à poussières est absent	Bien fixer le bac à poussières
Er10	dysfonctionnement du capteur thermique	Vérifiez la puce connecteur



Si l’erreur persiste encore avec les solutions ci-dessus, contactez le service après-vente, le service technique du constructeur. Veuillez ne pas démonter ou réparer le robot vous-même.
Le code erreur apparaîtra lorsque le robot sera en train de fonctionner et à nouveau lorsque que vous le rallumerez.

Liste des phrases du Dolphin

Numéro	Voix
1	Ding Dong ! Bonjour, je suis heureux de me mettre au travail
2	Je suis a présent en mode automatique
3	Je suis a présent en mode spot : ma durée de travail est de 3 mins
4	J'ai besoin de me recharger !
5	Je fonctionne à présent à vitesse élevée
6	Je suis de retour à la vitesse normale
7	Nous voilà dans le menu ou vous programmez l'heure à laquelle je dois travailler.
8	La programmation horaire est terminée
9	Nous voilà dans le menu ou vous programmez l'heure
10	Le réglage de l'heure est terminée
11	La lampe UV anti allergène est allumée (ce modèle de robot n'a pas cette fonction)
12	La lampe UV anti allergène est éteint (ce modèle de robot n'a pas cette fonction)
13	Je suis en charge !
14	Ma brosse latérale droite ne fonctionne pas correctement. Pouvez vous la vérifiez ?
15	Ma brosse principale ne fonctionne pas correctement. Pouvez vous la vérifiez ?
16	Ma roue gauche ne fonctionne pas correctement. Pouvez vous la vérifiez ?
17	Ma roue droite ne fonctionne pas correctement. Pouvez vous la vérifiez ?
18	Ma bouche d'aspiration ne fonctionne pas correctement. Pouvez vous la vérifiez ?
19	Ma lampe UV ne fonctionne pas correctement. Pouvez vous l'envoyez en réparation ?
20	Ma brosse latérale gauche ne fonctionne pas correctement. Pouvez vous la vérifiez ?

Particularités techniques

1	Voltage	14 .4V
2	Batterie	Batterie rechargeable (le temps de charge est de 3-4h)
3	Temps de travail	1500mA/60mins, 2500mA/120mins
4	Puissance	19W
5	Température de fonctionnement	-10 / 45C
6	Humidité maximum	≤85RH
	Alimentation	AC 100 / 240V—50 / 60Hz DC 24A 1. 0A
8	Télécommande sans fil	ISM Fréquence 2 4GHz
9	Dimensions	320x87mm(inclus la hauteur des roues)
10	Poids	3.2kg
11	Capacité Batterie	1500mA/ 2500mA

Particularités techniques du mur virtuel

Modèle concerné	KL-robot 310F
Voltage	3V
Batterie	2 AAA batteries(non incluses)
Mode télécommande	ISM Frequency Band 2 4GHz
Réception et transmission à distance	≥10M
Transmission de puissance	0 dBm
Température de fonctionnement	-10 / 45C
Humidité maximale	≤85RH
Dimensions	L x W x H: 142x48x23. 5(mm)
Poids	0 .08kg

Particularités techniques de la base de chargement

No.	types	Paramètres	Remarque
1	Dimension	L x l x H 200x97x102 (mm)	
2	Poids	0,27kg	
3	Voltage	24V	
4	Température de fonctionnement	-10~45ºC	
5	Humidité maximale	≤85RH	

Particularités techniques du mur virtuel

No.	types	Paramètres	Remarque
1	Dimension	L x W x H : 102x71 x106mm	
2	Poids	0.14kg	
3	Voltage	3V	
4	Batterie	2Batteries”D”3v(non incluses)	
5	Température de fonctionnement	-10~45C	
6	Humidité maximale	≤85RH	

AMIBOT DOLPHIN






MANUEL D'UTILISATION